JR PROPO
www.jrpropo.co.jp

DMSS 2.4GHz専用

XBus 取扱説明書

XBus SERIES

XB1-PC4

XBusPWM電源強化コンバータ

※このXB1-PC4はXB1-CHB対応製品です。

このたびは、JR 製品をお買い上げいただき、誠にありがとうございます。

本製品を正しく安全にご使用いただくためにも、取扱説明書を必ずお読みください。

※本製品はXBusロゴ搭載製品専用です。

【XBusロゴについて】
JR XBus システムに対応した製品にのみ記載します。

特　徴

- XBusシステムで従来のサーボ等を使用する為のコンバータ。
- 任意のチャンネル出力に設定できます。
- ディーンズウルトラプラグ採用の電源強化型。

製品内容

- XB1-PC4 / コンバータ本体
- チャンネルラベル
- 取扱説明書（本書）

http://www.jrpropo.co.jp/jpn/support/

修理・アフターサービス・製品に関するお問い合わせ等に関する情報をご案内しています。

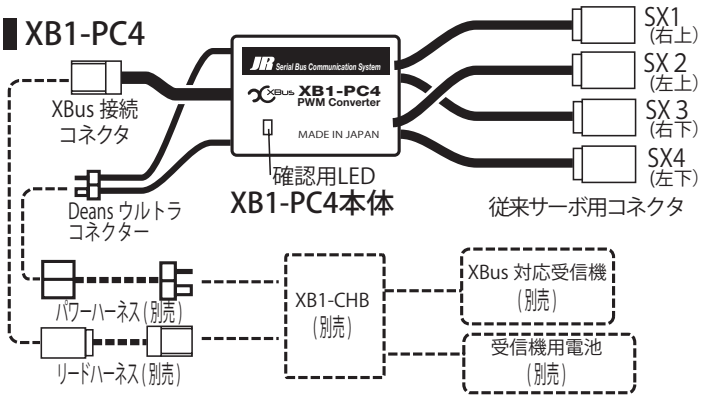
日本遠隔制御株式会社
〒577-0809 東大阪市永和2-2-12

NEM-C87A
(2013.07)

仕　様

品　　番　XB1-PC4
動作電圧　4.5V ～ 8.5V
重　　量　17g

構　成



※本コンバータは、XBus 信号を従来の PWM 信号に変換するコンバータです。バッテリの電圧変換はしませんので接続するサーボ等電圧が対応しているか確認してください。
出力コネクタのチャンネル設定が必要です。チャンネル設定器 XB1-CPG 若しくは対応している送受信機が必要です。
XBus コネクタは従来の受信機に接続しないでください。必ず "XBus" 表示の有るポートに接続してください。XBus コネクタからの電源供給はできません。
Deans　ultra プラグに電源を接続してください。
配線上延長したい場合は、別売のパワーハーネス及びリードハーネスを使用してください。

安全にご使用いただくために必ずお守りください。

使用者もしくは第三者への危害・財産への損害を未然に防止する為、必ずお守りいただくことを次のように表示します。

お守りいただく内容を、次の表示で区分し説明します。

⚠	この表示で「注意事項」を説明します。
❗	この表示で「義務事項」を説明します。
⃠	この表示で「禁止事項」を説明します。

⚠ 定格電圧以外で使用すると、コンバータの破損の原因となります。

⚠ コンバータからのハーネスの固定も確実にしてください。ハーネスが絡まって事故の原因となる可能性があります。また、ハーネスの根元が切れる可能性があります。

⚠ 飛行中は電池残量に十分注意してください。電池残量が少ないと誤動作する場合があります。

⚠ ESCの種類によっては使用できないことがあります。

⃠ 分解、改造等をしないこと。

⃠ 水に濡らさないこと。結露の生じる環境では使用しないこと。

❗ 被覆チューブやリード線、コネクタにキズがついた場合は使用しないこと。

■ 修理、アフターサービスに関するお問い合わせ

【日本遠隔制御株式会社 ラジコンサービス課】
お問い合せ　TEL:06(6732)0200
受付時間／9:00～13:00・14:00～17:30（土・日・祝日及び当社休日を除く）

チャンネル設定

初期設定として各コネクターのチャンネルは下記の様になっています。

SX1:スロットル(1ch=ID1-1)
SX2:スロットル(1ch=ID1-2)
SX3:スロットル(1ch=ID1-3)
SX4:スロットル(1ch=ID1-4)
全てスロットルチャンネルでサブIDが異なります。

設定チャンネル（ID) は　XG14 等の対応した機器か、XB1-CPG（設定器）で変更することができます。
誤ってIDを重複させた場合はXB1-CPGで再設定してください。
XG14 等では、初期設定に戻すことができます。
なお、設定方法は各機器の取扱説明書をお読みください。
XB1-CPG で設定する場合、ディーンズウルトラプラグに別途受信機用電池を接続してください。

※サブIDについて

1つのチャンネルに対し4個のサブIDの割り当てが可能です。
サブIDを設定することでXBus対応送信機から同一チャンネル内のサーボを個別に設定することができます。

動作確認および注意

XBus接続コネクタ(白色)を受信機の"XBus"ポートもしくはハブに接続し、反対側のコネクタ(黒色)に従来のサーボを接続します。
XBusの正しい信号を受け取るとLEDが点灯し出力を開始します。
接続したサーボが、設定したチャンネル動作をすることを確認してください。

JR PROPO
www.jrpropo.co.jp

DMSS 2.4GHz

XBus Operation Manual

XBus SERIES

XB1-PC4

XBus PWM converter Harness for XB1-CHB

Thank you for purchasing this JR product.
To allow correct and safe use of this product, please read this operation manual.

*This product is only for use with JR XBus receivers.

[About the XBus Logo]
This logo is only included on products that support the JR XBus System.

Features

- This product is the converter harness that allows the use of PWM servos with JR's XBus system.
- It can be used at the channel/ID of your choice.
- Deans Ultra Plug type for strong power supply use.

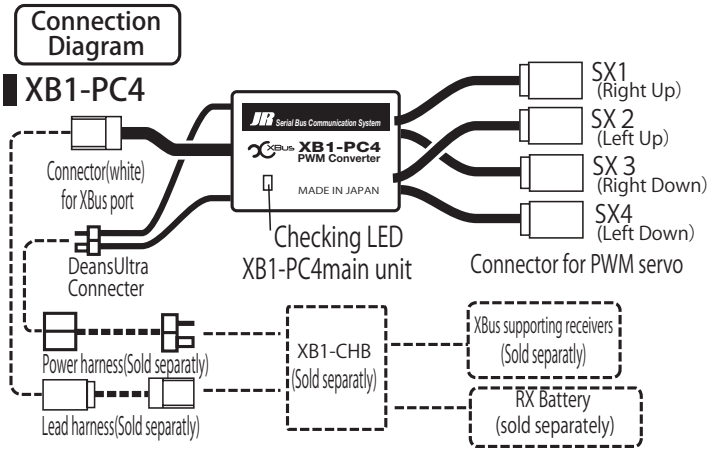
Configuration

- XB1-PC4 / Converter Main Unit
- Operation Manual (this document)
- Channel Label

Specifications

Item name : XB1-CV1/XB1-CV4
Operating voltage : 4.5V ～ 8.5V
Weight: 17g

Connection Diagram



※This product converts the XBus signal to a PWM signal that then allows the use of normal/PWM (non XBus) servos with JR' s XBus system.
This product does not have an integrated regulator. Please check the rated voltage of the target products and use the proper source battery for the receiver.
Channel (ID) setting for each output connector must be performed by either the Channel Programmer XB1-CPG or wirelessly from a JR transmitter fitted with XBus.
Be sure the white connector of this product is connected to the XBus port on the JR XBus receiver.
Power supply is not available from XBus connector.
Connect power supply to Deans Ultra Plug.
Use a power harness or a lead harness for cable extension.

To allow safe use, be certain to observe the following points.

In order to prevent injury to the operator or third parties (or damage to property), please observe the following

⚠ DANGER!

Not following this advice carries high risk of death or serious injury to the user or third parties.

- Do not use this product in the rain as water may cause electronic devices to malfunction.
- Never disassemble or modify this product.

⚠ WARNING!

Not following this advice may result in death or serious injury to the user or third parties.

- Do not use this product in combination with other manufacturers products such as servos, etc.
- Do not use this product upon damage or slash on the Lead wire and/or connector.

⚠ CAUTION!

Not following this advice may cause injury to the user or third party (or cause damage to property).

Before use, check the following:

- If the product used with a voltage other than the rated voltage, it will cause damage to this product.
- Be sure to connect properly between this product to servos, receiver, etc. Make sure proper wiring for the Lead Harness. Otherwise, the Lead Harness may be damaged or broken.
- Be sure the battery is fully charged before carrying out the setting. Low battery may cause fail in setting.
- This product may not be able to use Some ESCs.

■**If you have further questions, please contact your local dealer or JR distributor in your country.**

Channel (ID) set up

The default factory initial set up for each connector (as supplied) is as per the following.

SX1 : Throttle (1ch = ID1-1)
SX2 : Throttle (1ch = ID1-2)
SX3 : Throttle (1ch = ID1-3)
SX4 : Throttle (1ch = ID1-4)
Sub-IDs are different at all Throttle channels.

Channel (ID) setting/changing for each output connector must be performed by either the Channel Programmer XB1-CPG or wirelessly from a JR transmitter fitted with XBus (like XG14). If the IDs are wrongly set up, please set up again by using the XB1-CPG or a JR transmitter fitted with XBus (like XG14).
During set up ID with XG1-CPG, connect a RX battery to Deans Ultra Plug.

※**Please note that only JR XBus compatible transmitters can be used with this item.**

Sub-ID

Up to 4 Sub-ID can be set for each channel.
By giving independent Sub-IDs, individual setting can be carried out even for the servos connected to the same channel.

Operation check and confirmation

Connect the connector(white) to the XBus port on a JR XBus receiver or directly to a XBus Hub, and the connector(s)(black) to PWM servo(s). Upon receipt of proper signal from XBus, the checking LED will light and signal output starts. Make sure the servo(s) can be operated properly on the setting channel (ID) that you require.